

(19) Europäisches Patentamt

European Patent Office

Office européen des brevets



(11)

EP 1 208 808 A1

(12)

## EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(43) Veröffentlichungstag:  
29.05.2002 Patentblatt 2002/22

(51) Int Cl. 7: A61B 19/00, G06F 19/00

(21) Anmeldenummer: 00125274.1

(22) Anmeldetag: 24.11.2000

(84) Benannte Vertragsstaaten:  
AT BE CH CY DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU  
MC NL PT SE TR  
Benannte Erstreckungsstaaten:  
AL LT LV MK RO SI

- Dombay, Akos  
85635 Höhenkirchen (DE)
- Hartlep, Andreas, Dr.  
80803 München (DE)

(71) Anmelder: BrainLAB AG  
85551 Kirchheim/Heimstetten (DE)

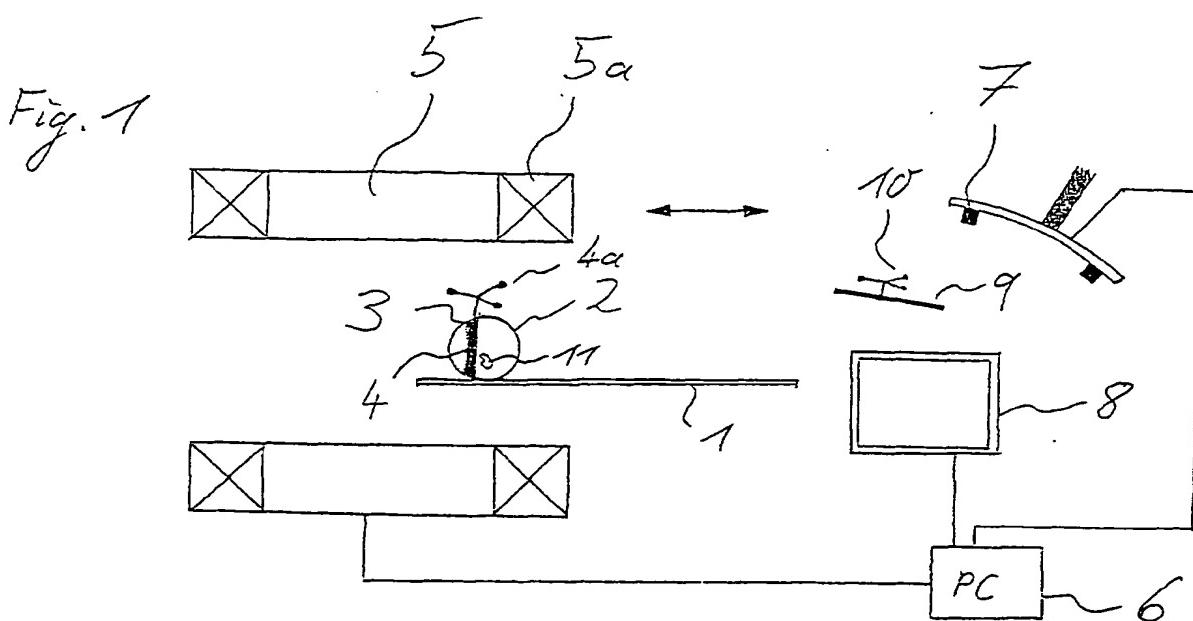
(74) Vertreter: Schwabe - Sandmair - Marx  
Stuntzstrasse 16  
81677 München (DE)

(72) Erfinder:  
• Schmidt, Robert  
85586 Poing (DE)

### (54) Vorrichtung und Verfahren zur Navigation

(57) Die vorliegende Erfindung bezieht sich auf ein Verfahren zum Bestimmen der Position mindestens eines Objektes in einem Navigations-Koordinatensystem, wobei Referenzpunkte bzw. Marker (4) in einem definierten Lageverhältnis mit dem Objekt verbunden werden, die Position des Objektes in Bezug auf ein Erfassungs-Koordinatensystem erfasst wird, die Position der Referenzpunkte (4) in Bezug auf das Erfassungs-Koor-

dinatensystem erfasst wird, die Position der Referenzpunkte in einem Navigations-Koordinatensystem erfasst wird, und die Position des Objektes im Navigations-Koordinatensystem aus der Position des mindestens einen Referenzpunktes (4) im Erfassungs-Koordinatensystem bestimmt wird; sowie auf eine Vorrichtung zur Bestimmung der Position eines Objektes in einem Navigations-Koordinatensystem.



## Beschreibung

**[0001]** Die vorliegende Erfindung bezieht sich auf ein Verfahren und eine Vorrichtung zur Navigation, insbesondere bei intraoperativer Datenerfassung. Allgemein bezieht sich die Erfindung auf ein Verfahren und eine Vorrichtung zum Lokalisieren eines bestimmten zum Beispiel in einem äußerem Körper liegenden Objektes, wie zum Beispiel eines Tumors, in einem definierten Koordinatensystem, so dass kontinuierlich und dynamisch, also zum Beispiel bei einer Bewegung einer Person, in welcher ein Tumor lokalisiert wurde, jederzeit genau ermittelt werden kann, wie die räumliche Lage des Tumors oder eines anderen interessierenden Bereiches ist.

**[0002]** Aus der DE 198 05 112 A1 ist ein Verfahren und eine Vorrichtung zum Kalibrieren eines Navigationssystems bezüglich Bilddaten eines Magnetresonanzgerätes zum Positionieren eines Patienten in einem Magnetresonanzgerät bekannt. Hierzu werden Positionen von mindestens drei in einem Abbildungsvolumen eines Magnetresonanzgerätes angeordneten Markern mit einem Navigationssystem in einem ersten Koordinatensystem und mittels Magnetresonanz in einem zweiten Koordinatensystem ermittelt, wobei aus den Positionen der Marker in beiden Koordinatensystemen Lage und Orientierung der beiden Koordinatensysteme zueinander bestimmt werden, so dass anhand einer so ermittelten Koordinatentransformationsmatrix Koordinatendaten aus dem ersten Koordinatensystem in Koordinatendaten des zweiten Koordinatensystems transformiert werden können. Dieses Verfahren ermöglicht es einen Patienten in einem Magnetresonanzgerät möglichst genau zu positionieren, so dass ein bestimmter Bereich des Patienten, in welchem zum Beispiel ein Tumor vermutet wird, mit einem Zeigegerät markiert werden kann, um in einer durch das Zeigegerät angegebenen Ebene ein Schnittbild zu erstellen. Wird der Patient nach erfolgter Aufnahme wieder aus dem Magnetresonanzgerät herausgenommen, sind lediglich die Daten bestimmter Schnittbilder bekannt, jedoch kann keine Lokalisierung eines interessierenden Objektes im Raum erfolgen, d. h., dass nach dem Herausnehmen einer Person aus dem Magnetresonanzgerät die momentane exakte Lage im Raum von interessierenden Objekten in einer Person nicht unmittelbar und präzise bestimmt werden kann.

**[0003]** Aus dem Artikel "Motion Compensation by Gradient Adjustment" von H. Eviatar und anderen, Institute for Biodiagnostics, National Research Council Canada, Winnipeg, Manitoba, Canada; ISMRM Procedures 1997, ist ein Verfahren bekannt um mittels Kernspinresonanz über einen bestimmten Zeitraum aufgenommene Bilder miteinander zu vergleichen. Hierzu werden Bezugselemente fest an einem Kopf befestigt, welche einen Aufnahmebereich bestimmen, so dass in Relation zu diesen Bezugselementen unabhängig von einer möglicherweise anderen Positionierung eines zu

untersuchenden Kopfes relativ zu einem Magnet ermittelt werden kann, ob sich bestimmte Bereiche zum Beispiel des Hirns durch Relativbewegungen verschoben haben. Auch nach diesem Verfahren ist es nicht möglich

5 kontinuierlich die Position eines interessierenden Bereiches unmittelbar zu bestimmen, wenn eine zu untersuchende Person wieder aus dem Kernspinresonanzgerät herausgenommen wurde.

**[0004]** Es ist die Aufgabe der vorliegenden Erfindung 10 ein Verfahren und eine Vorrichtung zum Bestimmen der Position eines Objektes, wie zum Beispiel eines Tumors im Hirngewebe, vorzuschlagen, welche eine kontinuierliche präzise Bestimmung der relativen Lage des interessierenden Objektes in einem Bezugskoordinatensystem ermöglichen. Insbesondere sollen ein Verfahren

15 und eine Vorrichtung vorgeschlagen werden, mit welchen intraoperative Aufnahmen eines Körpers, der das Objekt enthält, durchgeführt werden können, wobei auch nach Entnahme des Körpers, also zum Beispiel einer zu untersuchenden Person aus beispielsweise einem Kernspinresonanz- oder Computertomographie-Gerät die exakte Position des Objekts bzw. von interessierenden bzw. aufgenommenen Bereichen in Bezug auf ein Koordinatensystem kontinuierlich bestimmt werden kann, wodurch es möglich wird eine präzise Navigation zur Unterstützung bei der Untersuchung oder Behandlung einer Person zur Verfügung zu stellen.

**[0005]** Diese Aufgabe wird durch ein Verfahren und 20 eine Vorrichtung mit den Merkmalen der unabhängigen Ansprüche gelöst. Vorteilhafte Ausführungsformen ergeben sich aus den Unteransprüchen.

**[0006]** Bei dem erfindungsgemäßen Verfahren zum 25 Bestimmen der Position eines Objektes in einem Navigations-Koordinatensystem, wobei allgemein unter einem Objekt auch ein oder mehrere geometrische Punkte angesehen werden können, werden ein oder mehrere Referenzpunkte, welche auch als Marker bezeichnet werden und bezüglich einer verwendeten Signalerfassungsvorrichtung ein spezifisches Ansprech- bzw. Re-

flexionsverhalten aufweisen, in einem definierten Position- bzw. Lageverhältnis mit dem Objekt verbunden. Dabei ist es nicht erforderlich, dass die Referenzpunkte bzw. Marker unmittelbar an dem Objekt angebracht sind, was nicht möglich ist, wenn das Objekt von einem äußeren Körper umgeben wird. Allgemein reicht das feste Anbringen bzw. Fixieren von Markern in einem möglichst stabilen, d. h. durch äußere Krafteinwirkung nicht leicht verschiebbaren Lageverhältnis zum Beispiel an dem äußeren Körper aus. Beispielsweise können ein oder mehrere Marker an einem zu untersuchenden Kopf über eine spezielle fest an dem Kopf angebrachte Klammer vorgesehen sein. Solche Klammern sind weithin bekannt und werden auch als Skull-Clamp oder Mayfield™-Clamp bezeichnet. Die Marker können bei einem solchen Anwendungsfall entweder in die Skull-Clamp integriert sein oder an einer definierten Position in einem definierten Lageverhältnis anbringbar, zum Beispiel aufsteckbar sein. Diese fest mit dem Objekt verbundenen

30  
35  
40  
45  
50  
55

bzw. in einem festen definierten Lageverhältnis dazu stehenden Marker können zur Bestimmung der Position zum Beispiel des äußeren Körpers in einem Erfassungs-Koordinatensystem verwendet werden, wobei die Position bzw. Veränderungen der Lage des interessierenden im äußeren Körper liegenden Objektes, also zum Beispiel eine nach Öffnung einer Schädeldecke durch veränderte Druckverhältnisse verursachte Verschiebung eines Hirnbereiches, auch als "Brainshift" bezeichnet, ebenfalls im Erfassungs-Koordinatensystem, erfasst werden. Hierzu wird zunächst die Position des Objektes in Bezug auf das Erfassungs-Koordinatensystem, also zum Beispiel in Bezug auf ein Koordinatensystem eines Kernspinresonanzgerätes bzw. des Erfassungsbereiches eines Bildaufnahmegerätes, bestimmt bzw. aufgenommen, wobei die Position der Referenzpunkte bzw. Marker ebenfalls in Bezug auf dieses Erfassungs-Koordinatensystem bestimmt wird. Die Erfassung der Position der Marker kann vor, nach oder gleichzeitig mit der Positionserfassung des Objektes erfolgen. Somit kann ein relatives Lageverhältnis zwischen dem erfassten Objekt und den erfassten Referenzpunkten bzw. Markern ermittelt werden, so dass die Lage des Objektes eindeutig definiert ist, wenn die Koordinaten der Referenzpunkte bzw. Marker bekannt sind. Anschließend wird die Position der Marker in Bezug auf ein Navigations-Koordinatensystem bestimmt, so dass eine genaue Lokalisierung der Marker im Raum möglich ist, d. h., es werden die Koordinaten des bzw. der Marker in Bezug auf ein zur Navigation dienendes Koordinatensystem bestimmt. Da zuvor das relative Lage- bzw. Positionsverhältnis zwischen Objekt und Markern zum Beispiel in einem Kernspintomographen ermittelt wurde, kann unter Verwendung der Navigations-Koordinaten der Marker ermittelt werden, wie die absolute Lage des Objektes im Raum ist. Diese Lagebestimmung des Objektes kann kontinuierlich erfolgen, d. h. zum Beispiel, dass auch nach der Entnahme einer Person aus einem Kernspintomographen kontinuierlich ermittelt werden kann, wo sich in Bezug auf ein Navigations-Koordinatensystem das interessierende Objekt, zum Beispiel ein Tumor oder ein anderer Gewebebereich, im Raum befindet, da das Navigations-Koordinatensystem in einem festen und bekannten Verhältnis zum Messobjekt steht. Dies kann für eine Untersuchung oder Behandlung vorteilhaft sein, da zum Beispiel bei gleichzeitiger Erfassung der Lage eines Behandlungsinstrumentes im Raum dieses Behandlungsinstrument in eine gewünschte Position relativ zu dem Objekt gebracht werden kann. Die Position des interessierenden Objektes wird erfindungsgemäß also nicht "verloren" wie dies bei den oben beschriebenen Verfahren nach dem Stand der Technik der Fall ist, sondern kann zum Beispiel kontinuierlich bestimmt werden.

[0007] Im Sinne der Erfindung ist es jedoch nicht erforderlich die gleichen Referenzpunkte bzw. Marker zu verwenden, um in einem ersten Schritt das Lageverhältnis zwischen Markern und Objekt und in einem zweiten

Schritt aus der erfassten Position von Markern die Position des Objektes zu ermitteln. Es können auch verschiedene Marker bzw. Referenzpunkte für zum Beispiel eine Kernspinresonanz-Aufnahme und eine IR-Navigation verwendet werden, wenn diese zum Beispiel in einem definierten bekannten Lageverhältnis zueinander stehen. Natürlich ist es auch möglich die gleichen Marker zu verwenden bzw. Marker mit bestimmten für das jeweilige Erfassungsverfahren günstigen Eigenschaften miteinander zu kombinieren bzw. ineinander zu integrieren.

5 [0008] Erfindungsgemäß ist es demzufolge möglich kontinuierlich die exakte Position eines interessierenden Objektes in Bezug auf ein Navigations-Koordinatensystem zu erfassen, so dass auch bei einer Bewegung des Objektes bzw. eines äußeren Körpers, also zum Beispiel einer Person, die exakte Position des Objektes bestimmt werden kann, d. h., dass dieses Objekt getrackt werden kann. Es ist jedoch nicht erforderlich eine kontinuierliche Positionsbestimmung vorzunehmen, so dass auch intermittierende bzw. zeitdiskret arbeitende Verfahren verwendet werden können, um die Position des Objektes zu bestimmten Zeitpunkten zu bestimmen, falls eine kontinuierliche Erfassung nicht erforderlich ist.

10 [0009] Vorteilhaft wird bei der Erfassung des Objektes in einer dafür geeigneten Vorrichtung zunächst eine anatomische Aufnahme, zum Beispiel eine Groberfassung bzw. ein Überblickscan durchgeführt, d. h., dass zum Beispiel eine Auflösung eines größeren erfassten Bereiches (FOV "Field of view") unterhalb der gewünschten Auflösung zum Erhalten eines gewünschten Bildes oder einer optimalen Bildsequenz liegen kann. Mit einem solchen Überblickscan bzw. Localizer ist es 15 zum Beispiel möglich anhand einer ersten aufgenommenen Bildfolge eines größeren Bereiches zum Beispiel in relativ grober Auflösung die Fokussierung der Erfassungsvorrichtung auf einen gewünschten kleineren Bereich von Hand oder automatisch einzustellen, so dass Bilder aus diesem gewünschten Bereich, nach erfolgter Fokussierung mit einer zweiten Bildgebungssequenz oder Spektroskopie zum Beispiel in höherer Auflösung oder anderer funktioneller Aussage aufgenommen werden können. Mittels Navigations-Koordinatensystem und der Position der Marker in Bezug auf das Erfassungs-Koordinatensystem kann somit zum Beispiel auch von außerhalb des Magneten zum Beispiel ein zweites detaillierteres Scan-Verfahren eines interessierenden Bereiches durch automatisches Fokussieren auf einen durch die Marker bestimmten Bereich durchgeführt werden. Somit ist es auch möglich, gegebenenfalls unter Verwendung von bildauswertenden oder spektroskopischen Verfahren, eine automatische Fokussierung auf einen interessierenden Bereich für einen beispielsweise detailliertere zweite Aufnahme durchzuführen.

20 [0010] In einer vorteilhaften Ausführungsform kann im Navigations-Koordinatensystem ein Bereich in Be- 25

30

35

40

45

50

55

4 In einer vorteilhaften Ausführungsform kann im Navigations-Koordinatensystem ein Bereich in Be-

zug auf das Objekt festgelegt werden, zum Beispiel durch eine behandelnde Person, welche mittels eines Zeigegerätes im Navigations-Koordinatensystem markiert, innerhalb dessen Daten, insbesondere Bilddaten, im Erfassungs-Koordinatensystem erfasst werden. Ist zum Beispiel ein Patient aus einem Kernspintomographen oder einer anderen geeigneten bildgebenden Vorrichtung herausgenommen worden und wird zum Beispiel die Lage eines im Patienten lokalisierten Tumors im Navigations-Koordinatensystem bestimmt, so kann zum Beispiels mittels eines Zeigegerätes, dessen Position ebenfalls im Navigations-Koordinatensystem bestimmt wird, ein bestimmter Bereich in der Person gekennzeichnet werden, welcher beispielsweise den Tumor enthält, so dass bei einem erneuten Einbringen des Patienten in zum Beispiel einen Kernspintomographen automatisch auf diesen im Navigations-Koordinatensystem festgelegten Bereich fokussiert werden kann. Somit kann anhand der Position der fest mit dem interessierenden Objekt verbundenen Marker und dem im Navigations-Koordinatensystem definierten Bereich eine Fokussierung oder gewünschte Einstellung auf einen interessierenden Bereich vorgenommen werden, so dass ein bildgebendes Verfahren Daten bezüglich des so bestimmten Bereiches liefern kann.

**[0011]** Bevorzugt wird zur Ermittlung der räumlichen Lage bzw. Position oder Orientierung des Objektes in einem Erfassungs-Koordinatensystem bzw. relativ zu Markern ein bildgebendes Verfahren, insbesondere ein Kernspinresonanz-, Ultraschall- oder ein Computertomographie-Verfahren verwendet. Jedoch ist es allgemein möglich jedes andere Verfahren zu verwenden, welches die Bestimmung der Position eines Objektes, welches gegebenenfalls in einem größeren äußeren umgebenden Objekt angeordnet ist, zusammen mit der Bestimmung der Position eines oder mehrerer Referenzpunkte bzw. Marker zu ermöglichen. Geeignete Verfahren, um die Position eines oder mehrerer Marker in einem Navigations-Koordinatensystem zu bestimmen, können zum Beispiel Infrarotlicht verwenden, so dass zum Beispiel IR-reflektierende Marker von IR-Kameras erfasst werden. Es ist jedoch auch möglich auf Ultraschall oder Funk basierende bzw. elektromagnetische Verfahren zu verwenden. Allgemein kann jedes Verfahren verwendet werden, welches es ermöglicht die exakte Position eines oder mehrerer Punkte in Bezug auf ein festes Koordinatensystem zu ermitteln.

**[0012]** Es ist von Vorteil ein Koordinaten-Transformationsverfahren zu verwenden, um in dem Erfassungs-Koordinatensystem erhaltene Positionsdaten des Objektes oder der Marker in das Navigations-Koordinatensystem umzurechnen. Diesbezüglich wird auf die Lehre der DE 198 05 112 A1 verwiesen, deren Offenbarung bezüglich der dort nur für die Positionierung beim Kernspinresonanz-Verfahren vorgenommenen Bestimmung einer Transformationsmatrix zur Koordinatentransformation für die erfindungsgemäße allgemeinen Verwendung in diese Beschreibung aufgenommen wird.

5 **[0013]** Vorteilhaft wird durch mindestens eine Erfassungsvorrichtung zur Bestimmung der Lage im Erfassungs- oder Navigations-Koordinatensystem auch noch die Position mindestens eines weiteren Instrumentes erfasst, wie zum Beispiel die Position eines Skalpells anhand von daran angebrachten Markern, so dass das Lageverhältnis zwischen Objekt und Instrument ermittelt und ggf. visualisiert werden kann, um zum Beispiel automatisch eine Positionierung bzw. Führung eines Instrumentes durchzuführen oder um durch geeignete bildliche Darstellung einer Person Informationen bezüglich des relativen Lageverhältnisses von Instrument und Objekt zur Verfügung zu stellen, um das Instrument möglichst präzise, d. h. genau positioniert einsetzen zu können.

10 **[0014]** Die erfindungsgemäße Vorrichtung zum Bestimmen der Position eines Objektes oder Punktes in einem Navigations-Koordinatensystem weist eine Vorrichtung zum ortsfesten, d. h. in einem festen Lageverhältnis stehenden Befestigen von Referenzpunkten bzw. Markern an dem Objekt oder an einem das Objekt umgebenden Körper auf. Weiterhin ist eine Vorrichtung zur Erfassung der Position des Objektes zusammen mit der Position des bzw. der Referenzpunkte bzw. Marker

15 in einem Erfassungs-Koordinatensystem vorgesehen. Erfindungsgemäß ist eine Vorrichtung zur Erfassung der Position des bzw. der Marker oder Referenzpunkte in einem Navigations-Koordinatensystem vorgesehen, wobei die Erfassungsvorrichtungen zur Bestimmung der Position im Erfassungs-Koordinatensystem und zur Bestimmung der Position im Navigations-Koordinatensystem auf verschiedenen physikalischen Prinzipien basieren können. Mit einer Datenverarbeitungsvorrichtung kann die Position des Objektes im Navigations-Koordinatensystem aus der erfassten Position des bzw. der Referenzpunkte im Navigations-Koordinatensystem und dem relativen Lageverhältnis zwischen Objekt und Marker, welches im Erfassungs-Koordinatensystem bestimmt wurde, ermittelt werden. Die erfindungsgemäße Vorrichtung arbeitet im Wesentlichen nach oben beschriebenem Verfahren, so dass diesbezüglich hierauf verwiesen wird.

20 **[0015]** Vorteilhaft ist die Erfassungsvorrichtung zur Bestimmung der Position eines Referenzpunktes bzw. Markers im Navigations-Koordinatensystem außerhalb der Erfassungsvorrichtung zur Positionsbestimmung des Objektes und der Marker im Erfassungs-Koordinatensystem angebracht. Es sind also zum Beispiel Infrarotkameras außerhalb eines Kernspintomographen angeordnet, um nach Durchführung einer Kernspintomographie eine Positionsbestimmung eines interessierenden Objektes im Raum außerhalb des Kernspintomographen durchführen zu können. Jedoch ist es auch denkbar die zur Erfassung der Position im Navigations-Koordinatensystem dienende Erfassungsvorrichtung integral mit der zur Erfassung der Position im Erfassungs-Koordinatensystem dienenden Vorrichtung auszubilden, d. h. zum Beispiel eine oder mehrere Infrarot-

25

30

35

40

45

50

55

Kameras in einen Kernspin-Tomographen zu integrieren.

**[0016]** Bevorzugt wird als Vorrichtung zum ortsfesten Anbringen von Referenzpunkten bzw. Markern an einem interessierenden Objekt eine Skull-Clamp verwendet, wobei die Marker entweder fest an der Skull-Clamp angeordnet bzw. in diese integriert sein können oder auf diese aufsteckbar sein können. Da es erfundungsgemäß möglich ist auf zwei unterschiedlichen physikalischen Prinzipien basierende Erfassungsvorrichtungen für die jeweiligen Koordinatensysteme zu verwenden, können die einzelnen Marker auch getrennt voneinander vorgesehen sein, d. h. dass zum Beispiel ein erster Marker-Typ in die Skull-Clamp integriert ist, wobei ein zweiter Marker-Typ aufsteckbar ist. Jedoch können auch alle Marker integriert oder aufsteckbar ausgebildet sein. Dabei ist es prinzipiell auch möglich Marker für verschiedene Erfassungssysteme ineinander zu integrieren, d. h. zum Beispiel geeignete Spulenelemente oder Beschichtungen um durch Magnetresonanz nachweisbare Substanzen herum anzurorden. Als weitere Ausgestaltung der Erfindung ist es auch möglich IR-reflektierende Elemente an durch magnetresonanznachweisbaren Substanzen vorzusehen.

**[0017]** Obwohl die Erfindung oben beispielhaft anhand einer Skull-Clamp beschrieben wurde, können auch andere Vorrichtungen an einem interessierenden bzw. zu untersuchenden Objekt vorgesehen sein, welche mit geeigneten Markern versehen sind, wie zum Beispiel Schienen zur Untersuchung einer Knochen- oder Knorpelstruktur oder ähnliche Geräte, sofern diese ortsfest angebracht, d. h. in ein definiertes Lageverhältnis zu dem interessierenden Objekt gebracht werden können.

**[0018]** Bevorzugt werden mindestens zwei Marker für jede Erfassungsvorrichtung vorgesehen, wobei es von Vorteil ist drei oder sogar vier oder mehr Marker zu verwenden, welche vorteilhaft nicht in einer Ebene liegen, um eine eindeutige räumliche Zuordnung zu ermöglichen. Die Marker können dabei alle gleich ausgebildet sein, d. h. gleiche Form, Reflexions- oder Absorptions-eigenschaften aufweisen, je nach Art der verwendeten Erfassungstechnik. Weiterhin ist es auch möglich verschiedene ausgestaltete Marker zu verwenden, so dass beispielsweise anhand der Größe, des Reflexionsgrades, der Geometrie oder anderer unterscheidender Merkmale erkannt werden kann, welcher spezifische Marker aus einer Gruppe von mehreren Markern in einem Erfassungsvorgang aufgenommen wurde.

**[0019]** Bevorzugt ist eine Anzeigevorrichtung vorgesehen, welche die Position des Objektes im Raum bzw. die Lage im Navigations-Koordinatensystem, gegebenenfalls in Relation zu einem oder mehreren Instrumenten, deren Position ebenfalls gegebenenfalls mittels geeigneter Marker erfasst wurde, darstellen zu können. Es kann zum Beispiel durch die Darstellung des relativen Lageverhältnisses zwischen Objekt und einem Instrument in einer oder mehrerer Betrachtungsebenen und

oder einer dreidimensionalen Darstellung die Einsatzmöglichkeit bzw. Präzision des Einsatzes eines solchen Instruments verbessert werden.

**[0020]** Bevorzugt wird als Erfassungsvorrichtung zum Bestimmen der Position des Objektes und geeigneter Marker in einem Erfassungs-Koordinatensystem eine Vorrichtung zur Durchführung einer Computertomographie oder eines Kernspinresonanz-Verfahrens verwendet. Allgemein können jedoch, wie oben ausgeführt, andere Vorrichtungen verwendet werden, welche die Positionsbestimmung von Objekten, welche gegebenenfalls nicht frei zugänglich sind, d. h. von Materie oder Gewebe umgeben sind, ermöglichen.

**[0021]** Die Vorrichtung zur Erfassung der Position eines Referenzpunktes oder Markers im Navigations-Koordinatensystem kann eine oder mehrere Infrarot-Kameras gegebenenfalls zusammen mit geeigneten IR-Lampen, Sender- und Empfänger-Anordnungen zur Positionsbestimmung über Funk, Lautsprecher und/oder Mikrofone zur Durchführung von auf Schall basierenden Positionsbestimmungsverfahren oder eine andere geeignete Vorrichtung sein, welche die möglichst genaue Bestimmung der Position eines oder mehrerer Punkte in einem Koordinatensystem ermöglichen.

**[0022]** Vorteilhaft ist mindestens eine der Erfassungsvorrichtungen beweglich ausgestaltet, d. h., dass zum Beispiel der Kernspintomograph über einen Patienten verschoben werden kann, um intraoperativ Aufnahmen gegebenenfalls nach Durchführung eines Scout-Views tätigen zu können. Ebenso ist es möglich zum Beispiel auch bewegliche Infrarot-Kameras zur Bestimmung der Position im Navigations-Koordinatensystem vorzusehen.

**[0023]** Die Erfindung wird nachfolgend für eine spezielle Ausführungsform anhand von Figuren beschrieben werden. Es zeigen:

Figur 1 eine schematische Darstellung einer erfundungsgemäßen Vorrichtung; und

Figur 2 ein allgemeines Ablaufdiagramm des erfundungsgemäßen Verfahrens.

**[0024]** Figur 1 zeigt schematisch eine Auflage 1, auf welcher ein zu untersuchendes Objekt 2, also beispielsweise ein Kopf eines Patienten liegt, an welchem eine Skull-Clamp 3 mit einer Mehrzahl von integrierten Markern 4 und aufsteckbaren Markern 4a befestigt ist, die in ihrem Inneren eine bei einem Kernspinresonanz-Verfahren gut sichtbare Substanz aufweisen, wobei die Marker 4a mit einer für Infrarot-Kameras gut erfassbaren Beschichtung versehen sind und in festem bzw. wiederherstellbarem Bezug zu den integrierten Markern 4 stehen. Die Auflage 1 kann in ein Kernspinresonanz-Gerät 5 mit geeigneten Wicklungen 5a eingeschoben werden oder die Kernspinresonanz-Vorrichtung kann über die Auflage 1 geschoben werden, um präoperativ oder intraoperativ Aufnahmen durchzuführen. Die dabei erfassten Positionsdaten zum Beispiel eines innerhalb

des Kopfes 2 liegenden Tumors 11 werden zusammen mit den Positionsdaten der Marker 4 an einen Rechner 6 übermittelt, welcher aus den Positionen der Marker 4 und der Position des Objektes 11 in einem Erfassungs-Koordinatensystem das relative Lageverhältnis bestimmen kann.

[0025] Wenn das Kernspinresonanz-Verfahren beendet ist wird die Position der Marker 4a in einem Navigations-Koordinatensystem durch Infrarot-Kameras 7 erfasst, wobei die Positionsdaten ebenfalls an einen Rechner 6 weitergeleitet werden. Der Rechner 6 kann mittels der relativen Positionsdaten, welche von dem Kernspintomographen 5 erhalten wurden, kontinuierlich die Position der Marker 4a, und damit der Skull-Clamp 3 bzw. des Objektes 2 unter Verwendung der von den Infrarot-Kameras 7 kommenden Positionsdaten ermitteln, um so die Position des in dem Körper 2 befindlichen Objektes 11 im Raum in Bezug auf ein Navigations-Koordinatensystem zu bestimmen. Die Lage des Körpers 2 bzw. des in dem Körper 2 angeordneten Objektes 11, wie zum Beispiel eines Tumors, in Bezug auf ein Bildschirm 8 dreidimensional und/oder in verschiedenen 2D-Betrachtungsebenen dargestellt werden. Ergänzend kann die Position eines Instruments 9 mit daran angebrachten Markern 10, welche ebenfalls von den Infrarot-Kameras 7 erfasst werden, auf dem Bildschirm 8 dargestellt werden, um so eine möglichst genaue Positionierung eines Instruments 9 in Bezug auf das Objekt 11, also zum Beispiel die möglichst exakte Führung eines Skalpells zu einem Hirntumor, zu ermöglichen.

[0026] Treten aufgrund von Eingriffen bzw. Veränderungen an dem Körper 2 möglicherweise Veränderungen der Position des in dem Körper 2 befindlichen Objektes 11 auf, so kann intraoperativ eine weitere Datenerfassung zur Bestimmung der momentanen relativen Position mittels des Kernspintomographen 5 erfolgen, wodurch die Positionsänderungen des Objektes 11 kompensiert werden können.

[0027] Figur 2 zeigt allgemein das Prinzip des erfundungsgemäßen Verfahrens, wobei in einem ersten Schritt präoperativ oder intraoperativ die Position eines Objektes zusammen mit der Position eines mehrerer Marker in einem Erfassungs-Koordinatensystem innerhalb zum Beispiel des in Figur 1 gezeigten Kernspintomographen 5 erfolgt. Nach Beendigung der Datenerfassung zum Beispiel in dem Kernspintomographen wird eine kontinuierliche Positionserfassung der Marker 4a mittels der Infrarot-Kameras 7 in einem Navigations-Koordinatensystem durchgeführt, wobei aus diesen Daten unter Berücksichtigung des zuvor im Erfassungs-Koordinatensystem bestimmten relativen Lageverhältnisses zwischen Objekt und Marken die Position des Objektes im Navigations-Koordinatensystem kontinuierlich ermittelt werden kann, so dass es möglich ist kontinuierlich die momentane Position des Objektes im Navigations-Koordinatensystem anzuzeigen.

[0028] Besteht aufgrund von Eingriffen oder Verände-

rungen an dem Körper 2 die Möglichkeit einer Veränderung des Lageverhältnisses zwischen Objekt und Marken, so kann intraoperativ eine Kernspinresonanz-Aufnahme durchgeführt werden, um das neue exakte relative Lageverhältnis zwischen Objekt und Marken 4 zu erhalten, so dass hierdurch die Genauigkeit der Positionsbestimmung des Objektes verbessert werden kann.

## Patentansprüche

1. Verfahren zum Bestimmen der Position mindestens eines Objektes in einem Navigations-Koordinatensystem, wobei

- a) mindestens ein Referenzpunkt bzw. Marker (4) in einem definierten Lageverhältnis mit dem Objekt (11) verbunden wird;
- b) die Position des Objektes (11) in Bezug auf ein Erfassungs-Koordinatensystem erfasst wird;
- c) die Position des mindestens einen Referenzpunktes (4) in Bezug auf das Erfassungs-Koordinatensystem erfasst wird;
- d) die Position des mindestens einen Referenzpunktes (4a) in einem Navigations-Koordinatensystem erfasst wird; und
- e) die Position des Objektes (11) im Navigations-Koordinatensystem aus der Position des mindestens einen Referenzpunktes (4a) im Navigations-Koordinatensystem und der aus den Schritten b) und c) ermittelten relativen Lage des Objekts (11) zu dem mindestens einen Referenzpunkt (4a) bestimmt wird.

2. Verfahren nach Anspruch 1, wobei die Positionsbestimmung des Objektes (11) im Navigations-Koordinatensystem kontinuierlich erfolgt.

3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, wobei vor der Erfassung der Position des Objektes (11) und/oder des mindestens einen Referenzpunktes (4) im Erfassungs-Koordinatensystem mit der gewünschten Bildauflösung eine Erfassung anatomischer Bilddaten durchgeführt wird.

4. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, wobei im Navigations-Koordinatensystem ein Bereich in Bezug auf das Objekt (11) festgelegt wird, innerhalb dessen Daten, insbesondere Bilddaten, im Erfassungs-Koordinatensystem erfasst werden.

5. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, wobei die Positionserfassung im Erfassungs-Koordinatensystem durch bildgebende Verfahren, insbesondere Kernspinresonanz-, Ultraschall- oder

- Computertomographie-Verfahren erfolgt.
6. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, wobei die Positionserfassung im Navigations-Koordinatensystem durch Infrarot-, Schall-, Ultraschall- oder elektromagnetische, insbesondere Funk-Verfahren erfolgt. 5
7. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, wobei eine Koordinatentransformationsmatrix zur Umrechnung von Erfassungskoordinaten in Navigationskoordinaten ermittelt wird. 10
8. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, wobei die Position weiterer Referenzpunkte bzw. Marker (10) und/oder mindestens eines Instruments (9) im Erfassungs- und/oder Navigations-Koordinatensystem erfasst wird. 15
9. Vorrichtung zur Bestimmung der Position mindestens eines Objektes in einem Navigations-Koordinatensystem mit:
- a) einer Befestigungsvorrichtung (3), welche in einem definierten Lageverhältnis am Objekt (11) angebracht werden kann; 20
  - b) einer Vorrichtung (5, 5a) zur Erfassung der relativen Position des Objektes (11) und mindestens eines in einem definierten Lageverhältnis zum Objekt (11) an der Befestigungsvorrichtung (3) befestigten Markers (4) in einem Erfassungs-Koordinatensystem;
  - c) einer Vorrichtung (7) zur Erfassung der Position des mindestens einen Markers (4) in einem Navigations-Koordinatensystem; und 25
  - d) einer Datenverarbeitungsvorrichtung (6) zur Bestimmung der Position des Objektes (11) im Navigations-Koordinatensystem aus der erfassten Position des Objektes (11) relativ zu dem mindestens einen Marker (4) im Erfassungs-Koordinatensystem und aus der erfassten Position des mindestens einen Markers (4) im Navigations-Koordinatensystem. 30
10. Vorrichtung nach Anspruch 9, wobei die Erfassungsvorrichtung (7) zur Bestimmung einer Position in einem Navigations-Koordinatensystem außerhalb der Erfassungsvorrichtung (5) zur Bestimmung einer Position in einem Erfassungs-Koordinatensystem angebracht ist. 45
11. Vorrichtung nach Anspruch 9 oder 10, wobei der mindestens eine Marker (4) fest an der an dem Objekt (2) angebrachten Befestigungsvorrichtung (3) angeordnet oder in diese integriert ist. 50
12. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 9 bis 11, wobei mindestens ein Marker (4) auf die ortsfest an- 55
- gebrachte Befestigungsvorrichtung (3) aufgesteckt werden kann.
13. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 9 bis 12, wobei der mindestens eine Marker (4) eine bei einem Magnetresonanz-Verfahren und/oder bei einem Computertomographie-Verfahren detektierbare Substanz enthält und/oder eine in einem bestimmten Spektralbereich gut reflektierende bzw. sichtbare Beschichtung aufweist.
14. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 9 bis 13, wobei mindestens zwei Marker (4), insbesondere drei Marker (4), welche nicht auf einer Geraden liegen, oder vier Marker (4), welche nicht in einer Ebene liegen, oder mehr als vier Marker (4) an der Befestigungsvorrichtung (3) vorgesehen sind.
15. Vorrichtung nach Anspruch 14, wobei alle Marker (4) gleich ausgebildet sind oder mindestens ein Marker (4) aus einer Mehrzahl von Markern (4) bezüglich der Geometrie, des Reflexionsverhaltens, des Absorptionsverhaltens oder anderer Unterscheidungsmerkmale anders ausgebildet ist als die anderen Marker (4).
16. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 9 bis 15, wobei eine Anzeigevorrichtung (8) zur Darstellung der ermittelten Positionen des Objekts (11) im Navigations-Koordinatensystem vorgesehen ist.
17. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 9 bis 16, wobei zur Erfassung der Position im Erfassungs-Koordinatensystem und/oder im Navigations-Koordinatensystem eine Vorrichtung (5) zur Durchführung eines Kernspinresonanz-Verfahrens, eine Vorrichtung zur Durchführung eines Computertomographie-Verfahrens und/oder eine Vorrichtung (7) zur Erfassung von Licht, insbesondere Infrarot-Signalen, Funksignalen, oder Schallsignalen vorgesehen ist.
18. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 9 bis 17, wobei mindestens eine der Erfassungsvorrichtungen (5, 7) zum Bestimmen der Position im Erfassungs- und/oder Navigations-Koordinatensystem beweglich ausgestaltet ist.

Fig. 1

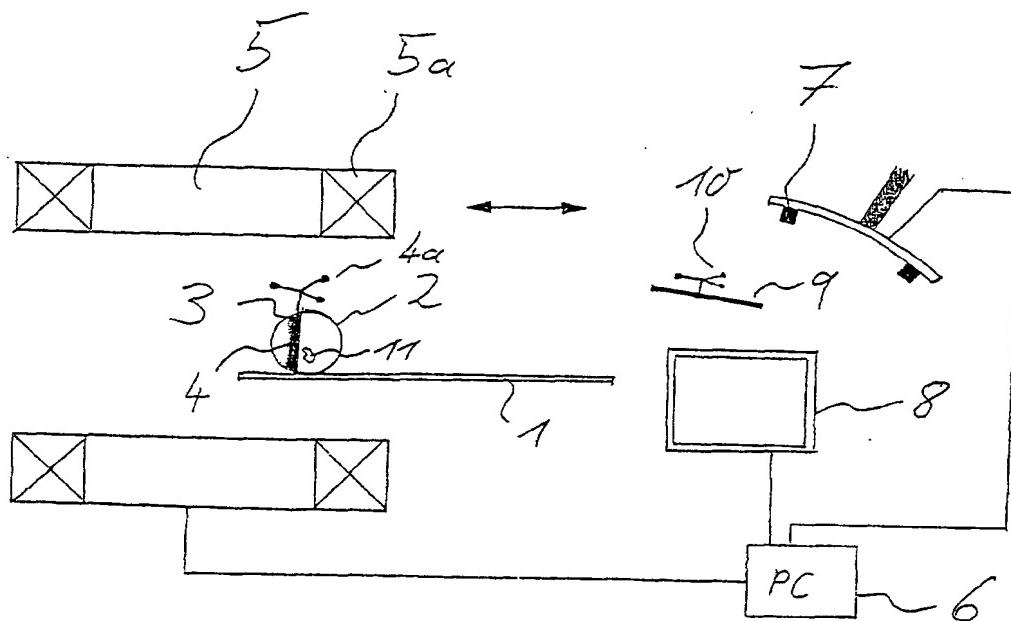
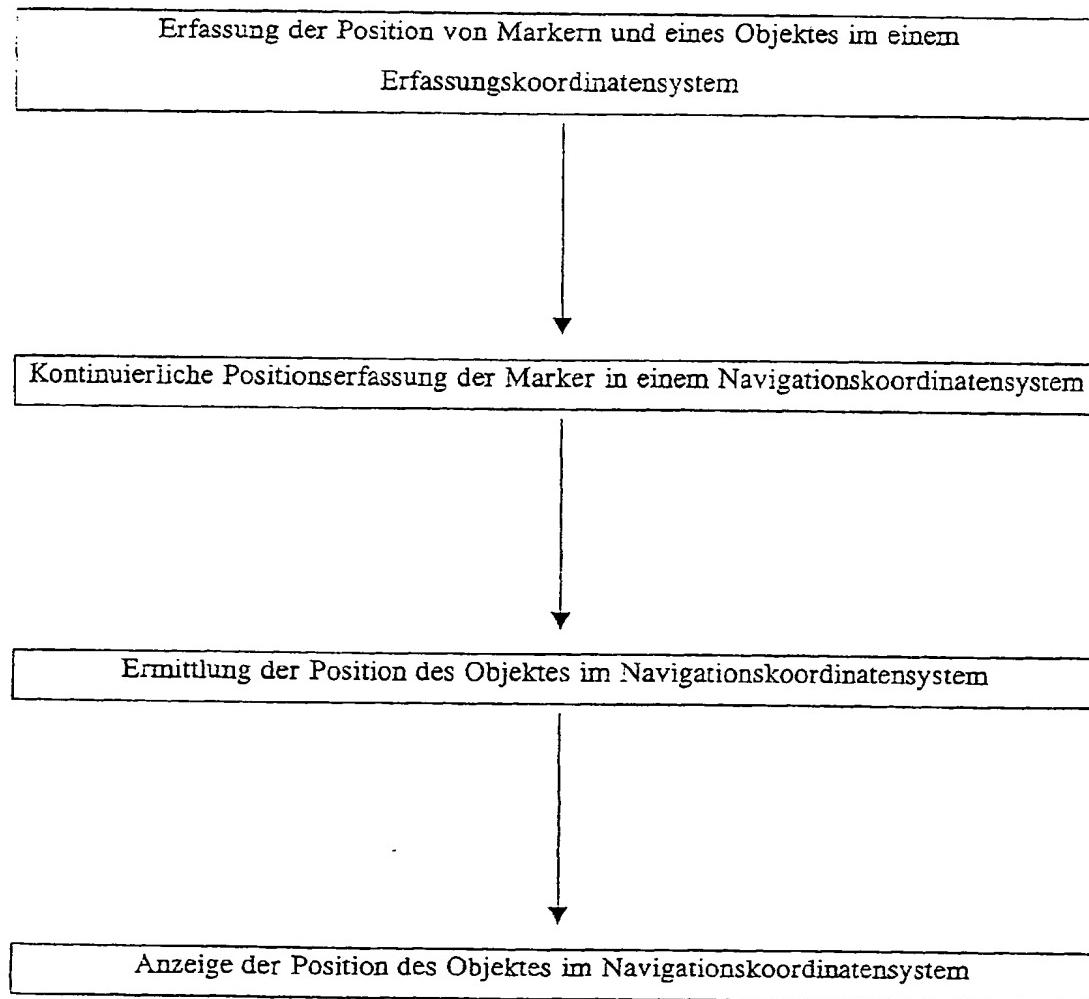


Fig. 2





Europäisches  
Patentamt

## EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung

EP 00 12 5274

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE					
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betriftt Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int.Cl.7)		
X	US 6 122 541 A (CUNDARI MICHAEL A ET AL) 19. September 2000 (2000-09-19) * Spalte 3, Zeile 28 – Spalte 6, Zeile 19 * * Spalte 8, Zeile 1 – Zeile 38 * * Spalte 10, Zeile 19 – Zeile 65; Abbildungen 1-3,7 *	1-18	A61B19/00 G06F19/00		
X	US 5 891 034 A (BUCHOLZ RICHARD D) 6. April 1999 (1999-04-06)  * Spalte 9, Zeile 27 – Spalte 10, Zeile 24 * * Spalte 10, Zeile 60 – Spalte 12, Zeile 62 * * Spalte 14, Zeile 44 – Spalte 16, Zeile 24; Abbildungen 4A,6A,7 *	1,3-6, 8-14, 16-18			
X	US 5 588 430 A (BOVA FRANK J ET AL) 31. Dezember 1996 (1996-12-31) * Spalte 7, Zeile 21 – Spalte 9, Zeile 15; Abbildung 1 *	1,3-5, 7-15,17			
A	US 5 999 840 A (WELLS III WILLIAM M ET AL) 7. Dezember 1999 (1999-12-07) * Spalte 3, Zeile 11 – Spalte 6, Zeile 67; Abbildungen 1,5,6 *	1,9	A61B G06F G01C		
A	DE 39 31 531 A (SIEMENS AG) 5. April 1990 (1990-04-05) * das ganze Dokument *	1-18			
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt					
Recherchenort	Abschlußdatum der Recherche	Prüfer			
MÜNCHEN	13. August 2001	Georgiou, Z			
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTE					
X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung der selben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : nichtschriftliche Offenbarung P : Zwischenliteratur	T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus anderen Gründe angeführtes Dokument & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument				

**ANHANG ZUM EUROPÄISCHEN RECHERCHENBERICHT  
ÜBER DIE EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG NR.**

EP 00 12 5274

In diesem Anhang sind die Mitglieder der Patentfamilien der im obengenannten europäischen Recherchenbericht angeführten Patentdokumente angegeben.  
Die Angaben über die Familienmitglieder entsprechen dem Stand der Datei des Europäischen Patentamts am  
Diese Angaben dienen nur zur Orientierung und erfolgen ohne Gewähr.

13-08-2001

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument		Datum der Veröffentlichung		Mitglied(er) der Patentfamilie		Datum der Veröffentlichung
US 6122541	A	19-09-2000	US	6246900	B	12-06-2001
US 5891034	A	06-04-1999	US	5383454	A	24-01-1995
			US	6076008	A	13-06-2000
			AU	6818694	A	21-11-1994
			CA	2161430	A	10-11-1994
			DE	9422172	U	06-08-1998
			EP	0699050	A	06-03-1996
			EP	0997109	A	03-05-2000
			WO	9424933	A	10-11-1994
			US	5871445	A	16-02-1999
			US	5851183	A	22-12-1998
			AT	196234	T	15-09-2000
			AU	8876391	A	20-05-1992
			CA	2094251	A,C	20-04-1992
			DE	9117261	U	06-08-1998
			DE	69132412	D	19-10-2000
			DE	69132412	T	01-03-2001
			EP	0553246	A	04-08-1993
			EP	0931516	A	28-07-1999
			SE	9301262	A	18-06-1993
			WO	9206645	A	30-04-1992
			US	5622170	A	22-04-1997
			US	5987349	A	16-11-1999
US 5588430	A	31-12-1996	CA	2220949	A	22-08-1996
			EP	0809465	A	03-12-1997
			JP	11501534	T	09-02-1999
			WO	9625098	A	22-08-1996
			US	5954647	A	21-09-1999
US 5999840	A	07-12-1999	US	5531520	A	02-07-1996
			CA	2198492	A	07-03-1996
			EP	0778967	A	18-06-1997
			JP	2950340	B	20-09-1999
			JP	9511430	T	18-11-1997
			WO	9607144	A	07-03-1996
DE 3931531	A	05-04-1990		KEINE		

